PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

58-225469

(43) Date of publication of application: 27.12.1983

(51)Int.CI.

G06F 15/16 G06F 13/00

(21)Application number: 57-109635

(71)Applicant : NEC CORP

(22)Date of filing:

25.06.1982

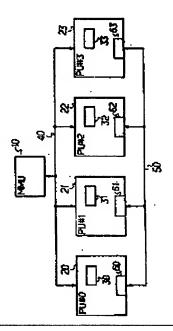
(72)Inventor: TAKAGI HAJIME

(54) MULTI-PROCESSOR CONTROLLING SYSTEM

(57)Abstract:

PURPOSE: To minimize the change of a monitor program, by selecting one of idle processor units and indicating the execution of an instruction following a program state word loading instruction.

CONSTITUTION: A multi-processor controlling system comprises a memory unit 10, plural processor units 20W23, a memory bus 40 and a control bus 50. The memory unit 10 stores plural programs. The processors 20W23 share the unit 10 and execute simultaneously at least one of plural programs. When one of processors 20W23 starts execution of a new program by a program state word loading instruction, one of other idle processor units is selected. Then the execution is indicated to this selected processor unit for an instruction following the program state word loading instruction.



LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of extinction of right]

(9) 日本国特許庁 (JP)

①特許出願公開

⑩公開特許公報(A)

昭258-225469

⑤ Int. Cl.³G 06 F 15/16 13/00 識別記号

101

庁内整理番号 Z 6619-5B 7218-5B 公公開 昭和58年(1983)12月27日

発明の数 1 審査請求 未請求

(全 7 頁)

匈マルチプロセツサ制御方式

顧 昭57-109635

願 昭57(1982)6月25日

@発 明 者 髙木一

@特

20出

東京都港区芝五丁目33番1号日 本電気株式会社内

⑪出 願 人 日本電気株式会社

東京都港区芝5丁目33番1号

仰代 理 人 弁理士 井ノ口壽

明 細 曹

1発明の名称

マルチプロセツサ制御方式

2.特許請求の範囲

 のなかでアイドル状態となつているものがある 場合には、前記アイドル状態となつているプロ セッサユニットのうちのひとつを選択し、前記 ブログラム状態語ロード命令に硫く命令の実行 を前記選択されたプロセッサユニットに対して 指示することを特徴としたマルチプロセッサ制 御方式。

8.発明の詳細な説明

(発明の属する技術分野の説明)

本発明は電子計算機システムにおけるマルチプロセツサ制御方式、特に複数節のプロセツサユニットで共用されたメモリユニットを含むマルチプロセツサシステムにおいてプログラムの割付けを行りためのマルチプロセツサ制御方式に関する。

(従来技術の説明)

従来からマルチプロセツサシステムにおいては、複数箇のプロセツサユニットのそれぞれに対して実行すべきジョプブログラムを割付ける ととが必要であり、との割付けの制御はモニタ プログラムと呼ばれる特殊な制御プログラムに より行われることが公知である。モニタプログ ヲムは実行可能なジョブプログラムを選択して プロセツサユニツトに割付ける機能を有するも ので、マルチプロセツサシステムのモニタプロ グラムはシステム内に存在するプロセッサユニ ツトの数量、および各プロセツサユニットの状 態などを管理する必要がある。しかしながら、 単一のプロセツサユニットのみを有するシング ルプロセツサシステムにおいてモニタプログラ ムを実行する場合には複数箇のプロセツサユニ ツトを意識する必要がないので、これをそのま まマルチプロセツサシステムに適用しようとす ると、モニタブログラム自体の大幅な変更が必 要となる。しかし、シングルプロセツサシステ ムからマルチプロセツサシステムへの移行は電 子計算機システムの成長の課程として多くの場 合必要となるものである。このような場合、モ ニタプログラムの変更は一般にその制御下で動 作するショププログラムの変更を伴り場合が多

具備したものである。メモリ母線はメモリユニットと複数箇のプロセッサユニットとを接続するものであり、債報がこのメモリ母線を通つて転送される。制御母線は複数簡のプロセッサユニットの相互の間を接続するもので、制御母線は各プロセッサユニットの内部のプロセッサ間通信制御部に接続されている。

複数簡のプロセッサコニットのうちのひとつがプログラム状態語ロード命令によつて新たにプログラムの実行を開始するときに他のプロセッサコニットのなかでアイドル状態にあるプロセッサユニットのうちのひとつを選択し、プログラム状態語ロード命令に続く命令を実行するように、選択されたプロセッサユニットに対して指示をする。

(発明の原理と作用の説明)

本発明の一実施例を説明する前に、第1図に示した様を単一のプロセッサユニットのみで構成したシングルプロセッサシステムにおいて、

く、当業者にとつてはその変更気をいかにして 競小限にとどめるかが大きな課題となつている。 (発明の目的の説明)

本発明の目的は、シングルプロセッサシステムで使用されるモニタブログラムに最小限の変更を行うだけでマルチプロセッサシステムのためのモニタブログラムとして適用し得るように構成したマルチプロセッサ制御方式を提供することにある。

(発明の構成の説明)

本発明によるマルチプロセッサ制御方式はメモリユニットと、複数簡のプロセッサユニットと、複数簡のプロセッサユニットと、メモリ母線と、制御母線とを具備して実現したものである。メモリユニットは複数のプログラムを記憶するためのものである。複数のプログラムのうち、少なくともひとつのブログラムを同時に実行するためのものである。各プロセッサユニットはインストラクションカウントレジスタとプロセッサ間通信制御部とを

モニタプログラムがプロセツサユニツトにジョ ププログラムを割付ける方法を説明する。

第1図を参照すると、シングルプロセツサシ ステムはメモリユニツト1とインストラクショ ンカウントレジスタ3とを具備したプロセツサ ユニット2、ならびにメモリユニット1とプロ セツサユニツト2との間を接続するための信号 緞4から構成されている。プロセツサユニツト 2は、プログラムを実行するユニットであり、 プログラムを構成する各命令を逐次、インスト ラクションカウントレジスタ3の内容に従つて メモリユニット1から取り出して実行する。 第2図を参照すると、本発明に依るマルチプロ セツサ制御方式によつて定義されているブログ ラム状態語(PSW)はフィールドI、フィー ルド2およびフィールド3に分割されている。 このプログラム状態語はプログラムを実行する ために必要な情報を有し、各プログラム毎にそ の佾報は固有なものである。

上記フィールド1の内容は該当するプログラム

状態語に属するプログラムの実行モードを決定 するものであり、フイールド2は該当するプロ グラムの最初の命令のメモリユニット1の内部 ての位置、すなわちアドレス情報を指示するも のである。とれは、特にインストラクションカ ウンタと呼ばれる。上記フィールド3にはプロ グラム実行中における入出力割込みに関するマ スク情報を備えている。既に説明した様に、ブ ログラム状態語は各プログラム毎に定義されて いるものであるため、プログラムの個数だけの プログラム状態語が存在することになり、メモ リユニツト1の内部にブログラムとともに格納 されている。第3図はメモリユニツト1の内部 において各プログラムとプログラム状態語とが 結びついて格納されている状態を概念的に示し たものである。第3図を参照すると、それぞれ モニタプログラム、ジョブプログラムa、ジョ ププログラムり、およびジョププログラムでに 固有なプログラム状態語がそれぞれPSWO、 PSWa PSWb、およびPSWcとして割

プロセッサユニット2により実行するためには、 実行を開始しよりとするプロクラムに対応する プログラム状態語をプロセッサユニット2に取 込み、プロセッサユニット2の内部のプログラ ム実行制御部に与えればよい。このために、特 にプログラム状態語ロード命令(LOAD P SW命令)が用意されている。

第4図は、ブログラム状態語ロード命令の構成を図示したものである。この命令はOPコードフィールドに 983 is を有する命令として定義され、アドレスフィールドにはプログラム状態があったいなが、アドレスで含んで、アドレスを含んで、アドレスを含んで、アドレスを含んで、アドレスを含んで、アドレスを含んで、アドルンで、ア・カー・ドので、ア・カー・ドルングラム状態をで、ア・カー・ドルングラム状態がある。ア・カー・ドルングラム状態がある。ア・カー・ドルングラム状態がある。ア・カー・ドカー・ドルングラム状態がある。ア・カー・ドカー・ドロの内容、すなわちィンストラクシスを含まる。

当られている。また、プログラム状態語PSW0、PSWa、PSWb、およびPSWcのメモリ内
即における格納Tドレスはそれぞれ1000ie、
2000ie、2010ie、および2020ieである。ここで、孫字の16 は16 進数表示であることを示す。また、モニダブログラム、ジョププログラムをおよびジョブプログラムにのメモリユニット1の内部での開始Tドレス、すなわち各ブログラムの中で最初に実行すべき命令のTドレスはそれぞれ6000ie、6000ie、および8000ieであるとする。従つて、図示された各プログラム状態結のフィールド2、すなわちインストラクションカウント部の内容は、それぞれ5000ie、6000ie、7000ie、および8000ieとなつている。

以上説明したように、プログラムの実行にかいては、プログラム状態語により該当プログラムの動作態様、かよびメモリユニット1の内部でのプログラムの格納アドレスを認識することができる。したがつて、これらのプログラムを

ヨンカウント部の内容は第1図に示すインスト ラクションカウントレジスタ3に格納される。 すなわち、プログラム状般語ロード命令により プロセツサユニツト2の内部のインストラクシ ョンカウンタレジスタ3はそれまでとは別の新 しい情報であるインストラクションカウント部 を含むものである。インストラクションカウン トレジスタ3にセツトされている以外の他のブ ログラム動作モードについても同様に実行され るものである。プロセツサユニット2はインス トヲクションカウントレジスタ3の内容に応じ、 メモリユニツト1の内部から命令を取出して実 行することによつてプログラムを実行していく。 この点は既に説明したとおりであり、このプロ グラム状態語ロード命令を実行した後はプロセ ツサユニツト 2はそれまでとは別のプログラム を実行していくことになる。換画すれば、プロ セッサユニット2の内部で実行するプログラム の切換えを行つたことになる。以上の機能を使 用し、モニタブログラムはジョブブログラムを

プロセンサユニット2へ割付ける。すなわち、 例えば第3図のように実行開始を待つているジ ヨプブログラム8,b,cが存在する場合、モ ニタプログラムは削もつて決められている選択 基準に従つてそのりちのひとつ、例えばジョブ プログラム8を選択し、対応するプログラム状 殷語をプロセツサユニツト2に与える。しかし ながら、モニタブログラム自身もひとつのプロ グラムであるので、現在、ブロセッサユニット 2の内部で実行中のプログラムはモニタブログ ラムである。 すなわち、プロセッサユニット2 の保有するプログラム状態語はモニタブログラ ム用のプログラム状態PSW0である。 従つて プロセツサユニット2の実行プログラム、すな わち換言すればプログラム状態語(PSW)を モニタブログラムからジョブプログラム8に切 り換える必要がある。このため、上記プログラ ム状態語ロード命令によつてジョププログラム aに対応するプログラム状態語 Pswa がプロ セッサユニット2にロードされる。

作するプロセッサユニットがないのでその後の 処理は無意味となる。以上の説明からシングル プロセッサシステムの場合にモニタプログラム のみがショブプログラムをプロセッサユニット 2 に割付けることは明らかである。

(実施例の説明)

次に、この原理を応用して構成した本発明に 依るマルチプロセッサ制御方式の一実施例につ いて、図画を参照して説明する。

第6図は本発明に依るマルチプロセッサ制御方式の一実施例を示す。第6図において、マルチプロセッサ制御方式はメモリユニット10と、第1~第4のプロセッサユニット20~23とから構成されている。第1~第4のプロセッサユニット20~23に共通のメモリ母線40によりメモリユニット10に結合されている。また、第1~第4のプロセッサユニット20~23の内部には、それぞれ互いに他のプロセッサユニットとの情報の授受を行うための第1~第4のプロセッサ間通信制御部60~63が具備されている。

第5囚はモニタブログラムがジョブプログラ ムをプロセツサユニット2に割付ける場合のフ ローチャートを示す図である。第5図に示すよ りに、まず、実行可能なジョブプログラムの中 から選択的にひとつのブログラムを決定し、と のプログラムを実行状態として区別した後、対 応するプログラム状態語をプログラム状態語ロ ード命令によりブロセッサユニット2にロード する。第5図に示すフローチャートにおいて。 特に重要な点はプログラム状態語ロード命令を 実行した後では処理が行われない点である。な ぜならば、このモニタプログラムはシングルブ ロセツサシステムのためのモニタプログラムで あり、プログラムを実行するプロセッサユニッ ト2はひとつしか存在しないためである。この ため、ジョブプログラムがプロセッサユニット 2に割付けられた後は、もはや他にプログラム の実行できるプロセツサユニツトは存在しない。 従つて、モニタブログラムはジョブプログラム をプロセツサユニットに割付けた後、自身の助

それぞれ、第1のプロセッサユニット 20 K化 第1のプロセッサ間通信制 部60、第2のプロセッサ間通信制 部60、第2のプロセッサ間通信制 部61、第3のプロセッサ 間通信制 部61、第3のプロセッサ 間通信制 部62、第4のプロセッサ 間通信制 部63 が対応する。第1~第4のプロセッサ 間通信制 部60~63 は共通の制 卸 段線 50 K より 結合されている。第1~第4のプロセッサ ユニット 20~23 は 第1 図 に示すシングルプロセッサシステムと 同様な プログラム 実行ユニット であり、それぞれ 第1~第4のインストラクションカウントレジスタ 30~33 を 具備する。

次に、第6図に示したマルチブロセッサ制御 方式における一実施例のモニタブログラムの動 作を第7図のフローチャートに従つて説明する。 第7図を参照すると、ステップA,B,Cはシ ングルブロセッサシステムの場合と同様な動作 をするが、ステップDのプランチ命令の実行の 後でステップAに戻るよりに構成されている点 ・ が第3図のシングルプロセツサシステムの場合 とは異なる。すなわち、ステップA→ステップ B→ステップCの移行により1個のジョブプロ グラムが第1~第4のプロセッサユニット 20 ~23のひとつに割付けられた後、さらにステッ プDのプランチ命令によりステップAに戻る。 以下、同様の処理が繰返される。再び第6図を 参照すると、第1~第4のプロセッサユニット 20~23では、それぞれプログラム状態語ロー ド命令によつて、自身のプログラム状態語から 該当する命令によつて指定されたプログラム状 態語へと切換えられるが、この動作はシングル プロセツサの場合と同様である。しかし、本発 明に依る上記実施例においてこの切換え動作を 行り場合には、第1~第1のプロセッサユニッ ト 20 ~ 23 の内部にそれぞれ対応して存在する 第1~第4のプロセツサ間通信制御部60~63 と、共通の制御母練50とを介し、他のアイドル 状態にあるプロセッサユニットのりちのひとつ を選択する。そこで、それまで保有していたプ

ジョブプログラムの実行を開始する。いつぼり、 第2のプロセツサユニツト 21 は第1のプロセツ サユニツト 20 の指示により第1 および第2のプ ロセツサ間通信制御部60,61と制御母線50 とを介し、モニタプログラムのプログラム状態 語をロードするよりに指示を受けると、与えら れたモニタブログラムのプログラム状態語に従 つてプログラムの実行を開始する。このとき、 プログラム状態語は第1のプロセツサユニット・ 20 がプログラム状態語ロード命令を実行した後 の状態であるので、プログラム状態語のインス トラクションカウント部は第7図のプログラム 状態語ロード命令の直後に位置するステップD のプランチ命令を指示している。依つて、第2 のプロセッサユニット 21 は第7図のステップD のプランチ命令を実行するので、ステップAに 戻つてステップA→ステップB→ステップCの 処理が順次続行される。従つて第1のプロセツ サユニット 20 で以前実行したのと同様にして第 2のプロセッサユニット 21 でモニタブログラム

ログラム状態語を選択されたプロセッサユニツ トに対して伝送する。すなわち、モニタプログ ラムを実行中であつたプロセッサユニットはそ れまで実行中であつたモニタブログラムのプロ グラム状態語をアイドル状態にある他のプロセ ツサユニットのひとつに与えた後、プログラム 状態語ロード命令で指定された新しいジョブブ ログラムのプログラム状態語を自身にロードし、 とのジョブプログラムの実行を開始する。こと で、モニタブログラムを実行するプロセッサユ ニットを第1のプロセッサユニット 20 とし、ア イドル状態にあつて第1のプロセッサユニット 20 により選択されたプロセツサユニットを第2 のプロセツサユニット 21 とすると、第1のプロ セツサユニット 20 はモニタブログラムのプログ ラム状態語を第2のプロセツサユニツト 21 化与 えた後、ブログラム状態語ロード命令で指定さ れた新しいジョブブログラムのプログラム状態 語を第1のプロセツサユニット 20 にロードする。 とれによつて、第1のプロセッサユニット20は

を実行し、第7図のステップCで示されたプログラム状態語ロード命令に到達すると、再び第2のプロセッサユニット21はアイドル状態である他のプロセッサユニットを選択し、モニタプログラムのブログラム状態語をこのプログラムの実行を開始する。このようにして次々とモニタブログラムがアイドル状態になつているプロセッサユニットに移され、そのプロセッサユニットに移され、そのプロセッサユニットに移され、そのプロセッサスが起動される。

第8図は第1のプロセッサユニット20から始まり、第3のプロセッサユニット22までジョブブログラムの起動が行われる様子を時系列的に示した図である。第8図ではジョブアログラム。第1のプログラムが選択される。第1のプロセッサユニット20がモニタブログラムからジョブアログラム a に切換ると、第2のプロセッサユニット21でモニタブログラ

特開昭58-225469 (6)

ムからジョブブログラム b に 切換わると、第3 のプロセッサユニット 22 でモニタブログラムの 実行を開始する。第3図のプロセッサユニット 22 でモニタブログラムからジョブプログラム c に切換わると、第4のプロセッサユニット 23 で モニタブログラムの実行を開始する。本実施例 では、第4のプロセッサユニット 23 は アイドル 状態にあるが、起動すべきジョブブログラムは 存在しないので、モニタブログラムは再び第4 のプロセッサユニット 23 をアイドル状態にさせ ておく。

4.図面の簡単な説明

第1図はシングルプロセッサシステムの実例のプロック図、第2図は本発明に依るマルチプロセッサ制御方式によつて定義されているプログラム状態語の構成を示す図、第3図はメモリユニットの内部において各プログラムとプログラム状態語とが結びついて格納されている状態を概念的に示したプロック図、第4図はプログラム状態語ロード命令の構成を図示した図、第

5 図はモニタプログラムがジョププログラムをブロセッサユニットに割付ける場合のフローチャートを示す図、第 6 図は本発明によるマルチプロセッサ制側方式の一実施例を示すプロック図、第 7 図は第 6 図のマルチプロセッサ制卸方式において、モニタブログラムがジョププログラムをプロセッサユニットに割付ける場合のフローチャート、第 8 図は第 1 図のプロセッサユニットから始まり第 3 のプロセッサユニットから始まり第 3 のプロセッサユニットを発すりができる。

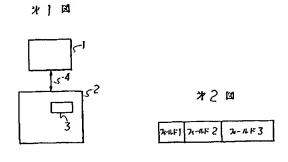
- 1., 10 …メモリユニット
- 2, 20~23 ... プロセッサコニット
- 3 , 30 ~ 33 …インストラクションカウント

レジスタ

- 60~63…プロセツサ間通信制御部
- 40 …メモリ母線 50 …制御母線

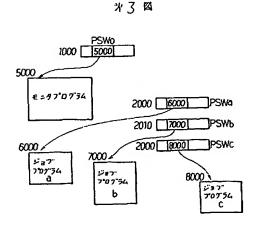
特許出願人 日本電気株式会社

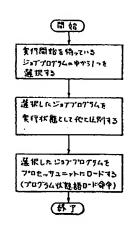
代理人 弁理士 井ノ口 静





オ 5 図





- 6 - 360-

